

# Document made available under the Patent Cooperation Treaty (PCT)

International application number: PCT/JP05/006194

International filing date: 23 March 2005 (23.03.2005)

Document type: Certified copy of priority document

Document details: Country/Office: JP  
Number: 2004-88594  
Filing date: 25 March 2004 (25.03.2004)

Date of receipt at the International Bureau: 28 April 2005 (28.04.2005)

Remark: Priority document submitted or transmitted to the International Bureau in compliance with Rule 17.1(a) or (b)



World Intellectual Property Organization (WIPO) - Geneva, Switzerland  
Organisation Mondiale de la Propriété Intellectuelle (OMPI) - Genève, Suisse

日 本 国 特 許 庁  
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日  
Date of Application: 2 0 0 4 年 3 月 2 5 日

出 願 番 号  
Application Number: 特 願 2 0 0 4 - 0 8 8 5 9 4

パリ条約による外国への出願  
に用いる優先権の主張の基礎  
となる出願の国コードと出願  
番号

The country code and number  
of your priority application,  
to be used for filing abroad  
under the Paris Convention, is

J P 2 0 0 4 - 0 8 8 5 9 4

出 願 人  
Applicant(s): ナブテスコ株式会社

2 0 0 5 年 4 月 1 3 日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

小 川



【書類名】	特許願
【整理番号】	TE130012
【提出日】	平成16年 3月25日
【あて先】	特許庁長官 今井 康夫 殿
【国際特許分類】	H01L 21/66
【発明者】	
【住所又は居所】	三重県津市片田町字壺町田5 9 4番地 ティーエスコレーション株式会社 津工場内
【氏名】	弓達 利博
【特許出願人】	
【識別番号】	000215903
【氏名又は名称】	ティエスコレーション株式会社
【代理人】	
【識別番号】	100080207
【弁理士】	
【氏名又は名称】	松田 克治
【手数料の表示】	
【予納台帳番号】	065928
【納付金額】	21,000円
【提出物件の目録】	
【物件名】	特許請求の範囲 1
【物件名】	明細書 1
【物件名】	図面 1
【物件名】	要約書 1

【書類名】 特許請求の範囲

【請求項 1】

重量物に結合されて軸線上の旋回支点周りに旋回する旋回アームと該旋回アームを旋回駆動させる駆動装置とを備える重量物の旋回装置において、前記駆動装置は固定部、回転入力部、前記旋回支点の前記軸線上に対して直交する直交平面を有する回転出力部及び前記固定部と前記回転出力部との間に配設した一対のころがり軸受を有する遊星歯車式減速機と、コイルを有する固定子並びに該遊星歯車式減速機の前記回転入力部と同軸線上で連結するロータ軸を内蔵したモータとを備え、前記旋回アームは前記回転出力部の前記平面に結合される第 1 平面並びに前記重量物に結合され前記旋回支点の前記軸線上より前記重量物側に位置し該第 1 平面と直交する第 2 平面を備え、前記旋回アーム及び前記駆動装置が前記重量物の前記旋回支点の前記軸線方向幅内に配設されていることを特徴とする重量物の旋回装置。

【請求項 2】

前記重量物の前記旋回支点の前記軸線方向中心が、前記一対のころがり軸受のうち前記回転出力部の直交平面側に位置する一方のころがり軸受と該一方のころがり軸受の接触角ライン及び前記旋回支点の前記軸線上が交差する点との間に位置していることを特徴とする請求項 1 記載の重量物の旋回装置。

【請求項 3】

前記遊星歯車式減速機及び前記モータ間に前段減速機構としての前段減速機が配設され、該前段減速機の入力回転部と前記モータのロータ軸とが同一軸線上で結合し、該前段減速機の実出力回転部と前記遊星歯車式減速機の入力回転部とが同一軸線上で結合していることを特徴とする請求項 1 記載の重量物の旋回装置。

【請求項 4】

前記遊星歯車式減速機を固定する支持台並びに該支持台を載置する架台を備え、前記遊星歯車式減速機の前記固定部は外径部が円形状で前記回転出力部の前記平面と平行な取付平坦面を備え、前記支持台は前記遊星歯車式減速機の固定部の前記取付平坦面に取り付けられる第 1 取付面、前記架台が取り付けられる前記第 1 取付面と直交する第 2 取付面並びに前記第 1 取付面の外方両端部と前記第 2 取付面の外方両端部とを接続する一対のリブ部を備え、前記遊星歯車式減速機の固定部の前記取付平坦面の外径部は前記一対のリブ側が前記円形状外径より小さい長さになるように切断されていることを特徴とする請求項 1 記載の重量物の旋回装置。

【書類名】 明細書

【発明の名称】 重量物の旋回装置

【技術分野】

【0001】

本発明は、半導体デバイスのような被検査体の電気的特性を測定するプローブ装置等に適用され、テストヘッド等の重量物を旋回する重量物の旋回装置に関するものである。

【背景技術】

【0002】

従来の検査装置例えば、プローブ装置は、半導体ウエハを1枚ずつ搬送する搬送機構を有するロード部と半導体ウエハを連続的に電気的検査を行うプローバ部とを備えている。このプローバ部は、前記搬送機構との間で半導体ウエハを1枚ずつ授受する載置台と、この載置台の上方に配置されたプローブカードと、このプローブカードとテスト間を電気的に中断するテストヘッドとを備えている。テストヘッドは、テストヘッド枠及びヒンジを介して回転軸に固定され、この回転軸を中心にプローブ装置本体とメンテナンスエリアとの間で例えば、180° 旋回可能になっている。近年、テストヘッドの大型化が進み、重量は600～800kg となってきた。このような重量物であるテストヘッドを旋回させるためにはモータを用いられることが多い。そして、叙上した従来の技術と略同一内容の技術については特開平9-298224号の公開特許公報に開示されている。

【特許文献1】 特開平9-298224号公開特許公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0003】

しかしながら、従来のプローブ装置等の検査装置のようにモータと歯車でテストヘッドの重量を支える構造では、モータの駆動力を伝達する歯車が大形化し、歯車も多段構成となり装置が複雑になり高コスト化する。また、大形化した歯車の回りをテストヘッドが旋回するため旋回半径を短縮できず、プローブ装置の設置スペースを大きくさせるという課題があった。

【課題を解決するための手段】

【0004】

本発明は、前記課題を解決するためになされたもので、大形歯車を使用することなく部品点数の少ない重量物旋回装置を提供することを目的としたものであって、次の構成、手段から成立する。

【0005】

すなわち、請求項1記載の発明によれば、重量物に結合されて軸線上の旋回支点周りに旋回する旋回アームと該旋回アームを旋回駆動させる駆動装置とを備える重量物の旋回装置において、前記駆動装置は固定部、回転入力部、前記旋回支点の前記軸線上に対して直交する直交平面を有する回転出力部及び前記固定部と前記回転出力部との間に配設した一対のころがり軸受を有する遊星歯車式減速機と、コイルを有する固定子並びに該遊星歯車式減速機の前記回転入力部と同軸線上で連結するロータ軸を内蔵したモータとを備え、前記旋回アームは前記回転出力部の前記平面に結合される第1平面並びに前記重量物に結合され前記旋回支点の前記軸線上より前記重量物側に位置し該第1平面と直交する第2平面を備え、前記旋回アーム及び前記駆動装置が前記重量物の前記旋回支点の前記軸線方向幅内に配設されていることを特徴とする。

【0006】

請求項2記載の発明によれば、請求項1記載の発明に於いて、前記重量物の前記旋回支点の前記軸線方向中心が、前記一対のころがり軸受のうち前記回転出力部の直交平面側に位置する一方のころがり軸受と該一方のころがり軸受の接触角ライン及び前記旋回支点の前記軸線上が交差する点との間に位置していることを特徴とする。

【0007】

請求項3記載の発明によれば、請求項1記載の発明に於いて、前記遊星歯車式減速機及び

前記モータ間に前段減速機構としての前段減速機が配設され、該前段減速機の入力回転部と前記モータのロータ軸とが同一軸線上で結合し、該前段減速機の出力回転部と前記遊星歯車式減速機の入力回転部とが同一軸線上で結合していることを特徴とする。

【０００８】

請求項４記載の発明によれば、請求項１記載の発明に於いて、前記遊星歯車式減速機を固定する支持台並びに該支持台を載置する架台を備え、前記遊星歯車式減速機の前記固定部は外径部が円形状で前記回転出力部の前記平面と平行な取付平坦面を備え、前記支持台は前記遊星歯車式減速機の固定部の前記取付平坦面が取り付けられる第１取付面、前記架台が取り付けられる前記第１取付面と直交する第２取付面並びに前記第１取付面の外方両端部と前記第２取付面の外方両端部とを接続する一対のリブ部を備え、前記遊星歯車式減速機の固定部の前記取付平坦面の外径部は前記一対のリブ側が前記円形状外径より小さい長さになるように切断されていることを特徴とする。

【発明の効果】

【０００９】

本発明に係る重量物の旋回装置は、叙上の構成を有するので次の効果がある。

【００１０】

すなわち、請求項１記載の発明によれば、重量物に結合されて軸線上の旋回支点周りに旋回する旋回アームと該旋回アームを旋回駆動させる駆動装置とを備える重量物の旋回装置において、前記駆動装置は固定部、回転入力部、前記旋回支点の前記軸線上に対して直交する直交平面を有する回転出力部及び前記固定部と前記回転出力部との間に配設した一対のころがり軸受を有する遊星歯車式減速機と、コイルを有する固定子並びに該遊星歯車式減速機の前記回転入力部と同軸線上で連結するロータ軸を内蔵したモータとを備え、前記旋回アームは前記回転出力部の前記平面に結合される第１平面並びに前記重量物に結合され前記旋回支点の前記軸線上より前記重量物側に位置し該第１平面と直交する第２平面を備え、前記旋回アーム及び前記駆動装置が前記重量物の前記旋回支点の前記軸線方向幅内に配設されていることを特徴とする重量物の旋回装置を提供する。

このような構成としたので、重量物の重心及び旋回支点の軸線上間が短縮され、且つ旋回アーム及び駆動装置が重量物の旋回支点の軸線方向幅内に位置するコンパクトな重量物の旋回装置にできる。

【００１１】

請求項２記載の発明によれば、前記重量物の前記旋回支点の前記軸線方向中心が、前記一対のころがり軸受のうち前記回転出力部の直交平面側に位置する一方のころがり軸受と該一方のころがり軸受の接触角ライン及び前記旋回支点の前記軸線上が交差する点との間に位置していることを特徴とする請求項１記載の重量物の旋回装置を提供する。

このような構成としたので、重量物を片持ちで支持でき、重量物を揺れなく安定して旋回させることができる。

【００１２】

請求項３記載の発明によれば、前記遊星歯車式減速機及び前記モータ間に前段減速機構としての前段減速機が配設され、該前段減速機の入力回転部と前記モータのロータ軸とが同一軸線上で結合し、該前段減速機の出力回転部と前記遊星歯車式減速機の入力回転部とが同一軸線上で結合していることを特徴とする請求項１記載の重量物の旋回装置を提供する。

このような構成としたので、二段減速機構で高減速比を得ているので、減速機及びモータの外径を小さくできる。従って、重量物の旋回半径をさらに小さくできる。

【００１３】

請求項４記載の発明によれば、前記遊星歯車式減速機を固定する支持台並びに該支持台を載置する架台を備え、前記遊星歯車式減速機の前記固定部は外径部が円形状で前記回転出力部の前記平面と平行な取付平坦面を備え、前記支持台は前記遊星歯車式減速機の固定部の前記取付平坦面が取り付けられる第１取付面、前記架台が取り付けられる前記第１取付面と直交する第２取付面並びに前記第１取付面の外方両端部と前記第２取付面の外方両端

部とを接続する一対のリブ部を備え、前記遊星歯車式減速機の固定部の前記取付平坦面の外径部は前記一対のリブ側が前記円形状外径より小さい長さになるように切断されていることを特徴とする請求項１記載の重量物の旋回装置を提供する。

このような構成としたので、遊星歯車式減速機固定部の取付平坦面外径部の一対のリブ部側を短く切断しているので旋回アームの第２平面及び旋回支点の軸線上間が長くなることなく、即ち重量物の旋回半径を増やすことなく、支持台の第１取付面及び第２取付面を一対のリブ部により補強することができ、支持台を強固とすることができる。

【発明を実施するための最良の形態】

【００１４】

以下、本発明に係る重量物の旋回装置の実施の形態について添付図面に基づき詳細に説明する。

【００１５】

プローブ装置１は、例えば図１に示すように、被検査体例えば半導体ウエハの電氣的検査を行うプローバ部を構成するプローブ装置本体（以下、単に「装置本体」と称す。）２と、この装置本体２の左側に隣接させて配設された架台３と、この架台３によって装置本体２とメンテナンスエリア４との間ではほぼ１８０°旋回する重量物としてのテストヘッド５、接続リング７及びプローブカード８とを備えて構成されている。また、装置本体２の右隣には半導体ウエハをカセット単位で収納し、このカセットから半導体ウエハを１枚ずつプローバ部へロード、アンロードする半導体ウエハ搬送装置９が配設されている。

【００１６】

また、装置本体２の天面を形成するヘッドプレート１０の中央孔（図示せず）にはプローブカード８が設けられ、テストヘッド５が装置本体２上に旋回し位置決めされた時に上記テストヘッド５が接続リング７を介してプローブカード８上面の接続端子と電氣的に接続するようにしている。従って、例えばプローブ装置１は、テストからのテスト信号をテストヘッド５、プローブカード８のプローブ針を介して載置台上の半導体ウエハの電極で受信し、半導体ウエハの各ＩＣチップの電氣的検査を行うようにしている。

【００１７】

上記テストヘッド５は、図２に示すように第１平面１１ａと該第１平面１１ａに直交する第２平面１１ｂを備えた旋回アーム１１を介して駆動装置１２の回転軸に固定され、この回転軸を介して旋回可能にしてある。前記旋回アーム１１は、重量物としてのテストヘッド５に結合されて駆動装置１２の回転軸の軸線Ａ上の旋回支点周りに旋回する。該駆動装置１２は該旋回アーム１１を旋回駆動させ、架台３の上面に支持台１３を介して設置されている。この支持台１３は上記駆動装置１２又は該駆動装置１２に収容している遊星歯車式減速機の固定部、つまり、固定ケース２８の取付平坦面に取付けられる第１取付面１３ａと、該第１取付面１３ａに直交する第２取付面１３ｂと、前記第１取付面１３ａの外方両端部と前記第２取付面１３ｂの外方両端部とを接続する一対のリブ部１３ｃ、１３ｃとを有している。

【００１８】

また、前記駆動装置１２又は該駆動装置１２に収容している遊星歯車式減速機の固定部つまり固定ケース２８の前記取付平坦面の外径部は上記一対のリブ部１３ｃ、１３ｃ側に切断部２８ａ、２８ａを形成している。これは、遊星歯車式減速機の固定部つまり固定ケース２８の取付平坦面外径部の一対のリブ部１３ｃ、１３ｃ側を短く切断しているので旋回アーム１１の第２平面１１ｂ及び旋回支点の軸線Ａ上間が長くなることなく、すなわちテストヘッド５等の重量物の旋回半径を増やすことなく、支持台１３の第１取付面１３ａ及び第２取付面１３ｂを一対のリブ部１３ｃ、１３ｃにより補強することができ、支持台１３を強固とすることができる。

【００１９】

図中、１４は内部に制御装置を収容した架台３を設置する設置台である。１５、１５はボルトであり、前記第２取付面１３ｂに形成したやや長径の図２、図３に示すバカ穴１５ａ、１５ａに挿入して第２取付面１３ｂを左右前後に位置決めして該架台３上に支持台１３

を固定する。16は後述するモータ17の回転位置や速度を検出するエンコーダの前面に配置したカバーである。

#### 【0020】

図4及び図5に示すように前記駆動装置12の回転出力部には、前記旋回アーム11の第1平面11aを取付けている。旋回アーム11の該第2平面11b側の部位には例えば4列の長孔11c、11c…を穿設し、この長孔11c、11c…にボルト（図示せず）を螺合して、旋回アームはテストヘッド5の位置に対して上下位置を調整してテストヘッド5に固定される。

#### 【0021】

次に、前記駆動装置12について図6等に基づき詳細に説明する。

前記駆動装置12は、大概してモータ17とこのモータ17の駆動により減速回転する減速機構と、該モータ17の回転位置及び速度を検出するエンコーダ19とで構成されており、上記減速機構は単一の減速機構でもよいが上記モータ17の回転軸速度を第1減速する前段減速機構と該前段減速機構による回転軸速度を更に第2減速する後段減速機構で構成する。

#### 【0022】

図6に示す駆動装置12はこれに收容した減速機構は遊星歯車式減速機であって、前段及び後段減速機つまり2つの減速機を配備した構成例である。

17はモータであって、コイル部17aを備えた円筒状の固定子17bと、回転自在に支持されたロータ軸17cを有し固定子の内側に配設されたロータ17dと、該固定子17bを外部から被包するモータケース17eとを有している。このモータケース17eは第1、第2及び第3ケース17e1、17e2及び17e3で構成されかつ各々を結合してなる。該第1ケース17e1の前面はボルト18、18により箱状に構成された前記カバー16の裾部を固定し、覆設固定されている。上記ロータ17dの他方側にはエンコーダ19のロータ軸が直結している。22は上記第1ケース17e1の前面壁である。

#### 【0023】

20は前段減速機であって、主として内周部に内歯としての複数の内歯ピン24cを有した固定部としての円筒状の内歯歯車体21と、該内歯歯車体21の内歯ピン24cにペリトロコイド歯形の外歯が噛み合い偏心揺動運動する一対の外歯歯車24cと、回転入力部としての前記ロータ軸17cに形成されたピニオンギア17fと、回転出力部としてのシャフト23と、前記内歯歯車体21と前記シャフト23間に配設した前段、後段の一対のころがり軸受としてのメイン軸受24a、24bを有した遊星歯車式減速機24で構成されている。

上記シャフト23は前段の一対のメイン軸受24aを外周面が係合する第1端板23aと、前記内歯歯車体21に遊嵌した柱部23bを有し後段の一対のメイン軸受24bを外周面が係合する第2端板23cとで構成している。

#### 【0024】

そして、第1端板23a、柱部23bを有する第2端板23c、及び後述するロータ軸26aは、それらに形成された軸穴23dに係入されたテーパピン23e及びボルト25により隣接結合している。前段ピニオンギア17fにはクランク軸23fに備えた平歯車23gが噛み合っている。該クランク軸23fは前記第1端板23a及び第2端板23cに回転自在に支持されると共に前記外歯歯車24cにニードル軸受け24c1を介して係合している。前記ロータ軸17cの回転は、ピニオンギア17f及び平歯車23g間で減速され、クランク軸23fに伝達される。該クランク軸23fの回転は前記外歯歯車24cを偏心揺動させ、前記シャフト23を減速出力回転させる。

また、前記内歯歯車体21の上部前面は上記モータケース17eの第3ケース17e3に及び前記内歯歯車体21の上部後面は後述する後段減速機26に結合する外面が段差状に形成された筒状の連結部材27にそれぞれボルト20aにより隣接結合している。

#### 【0025】

次に、後段減速機26について説明する。



後段減速機 26 は、主として内周部に内歯としての複数の内歯ピン 30c2 を有した固定部としての円筒状の内歯歯車体 28 と、該内歯歯車体 21 の内歯ピン 30c2 にペリトロコイド歯形の外歯が噛み合い偏心揺動運動する一対の外歯歯車 30c と、回転入力部としての前記ロータ軸 26a に形成されたピニオンギア 26b と、回転出力部としてのシャフト 29 と、前記内歯歯車体 28 と前記シャフト 29 間に配設した前段、後段の一対のころがり軸受としてのメイン軸受 30a、30b を有した遊星歯車式減速機 31 で構成されている。前記ロータ軸 26a は前記第 2 端板 23c に結合されている。

上記シャフト 29 は前段の一対のメイン軸受 30a を外周面が係合する第 1 端板 29a と、前記内歯歯車体 28 に遊嵌した柱部 29b を有し後段の一対のメイン軸受 30b を外周面が係合する第 2 端板 29c とで構成している。

#### 【0026】

そして、第 1 端板 29a 及び柱部 29b を有する第 2 端板 29c は、それらに形成された軸穴 29d に係入されたテーパピン（図示なし）及びボルト 32 により隣接結合している。前段ピニオンギア 26b にはクランク軸 29f に備えた平歯車 29g が噛み合っている。該クランク軸 29f は前記第 1 端板 29a 及び第 2 端板 29c に回転自在に支持されると共に前記外歯歯車 30c にニードル軸受け 30c1 を介して係合している。前記ロータ軸 26a の回転は、ピニオンギア 26b 及び平歯車 29g 間で減速され、クランク軸 29f に伝達される。該クランク軸 29f の回転は前記外歯歯車 30c を偏心揺動させ、前記シャフト 29 を減速出力回転させる。後段減速機 26 の減速比は例えば、約 1/100 に設定している。

#### 【0027】

而して、第 2 端板 29c の前記旋回アーム 11 の旋回支点の軸線 A 上に対して直交する直交平面 29i には、前記旋回アーム 11 がボルト（図示なし）で結合されている。

また、旋回アーム 11 は回転出力部としてのシャフト 29 すなわち第 2 端板 29c の平面に結合される第 1 平面 11a と上記テストヘッド 5 等で構成される重量物に結合され旋回支点の前記軸線 A 上より重量物側に位置する上記第 1 平面 11a と直交する第 2 平面 11b を備えてなる。そして、図 2 に示すように上記旋回アーム 11 及び上記駆動装置 12 は、旋回アーム 11 の旋回支点の軸線 A 方向に於ける重量物 5 の幅 D 内に配設している。

尚、一点鎖線 C は上記重量物すなわち、テストヘッド 5 の軸線 A 方向に於ける中心位置を示す。このようにしたのでテストヘッド 5 等の重量物の重心及び旋回支点の軸線 A 上間が短縮され、かつ旋回アーム 11 及び駆動装置 12 が重量物の旋回支点の軸線 A 方向幅 D 内に位置するコンパクトな重量物の旋回装置を構成できる。

#### 【0028】

ここに於いて、テストヘッド 5 等の重量物の上記旋回アーム 11 の旋回支点の軸線 A 方向中心位置 C が前記一対のころがり軸受のうち回転出力部の直交平面側に位置する一方のころがり軸受としてのメイン軸受 30b と該メイン軸受 30b との軸接触角  $\alpha$  (°) のライン B 及び前記旋回支点の軸線 A 上が交差する交差点 P と距離 L の間に設定する。ここで接触角  $\alpha$  (°) は 35 (°) ~ 45 (°) に設定すると好適であることが判明した。

このように構成したので、テストヘッド 5 等の重量物を片持ちで支持できかつ重量物を安定して旋回させることができた。

#### 【0029】

また、前記旋回アーム 11 の第 1 平面 11a 側には、図 5 に示すようにやや長径のボルト挿入孔 11d、11d… を所望間隔を有して周設配備し、このボルト挿入孔 11d、11d… に図 4 に示すボルト 11e、11e… を螺合し、上記駆動装置 12 の回転方向への位置決め上下又は左右方向の移動を調整して上記旋回アーム 11 に固定する。

#### 【0030】

次に、本発明に係る重量物の旋回装置の動作を説明する。

テストヘッド 5 等の重量物が図 1 に示すように実線で示す位置と仮想線で示す位置との間を旋回駆動させるように、該モータ 17 は高速回転する。而して、ロータ 17d は円筒状の固定子 17b の内側を高速回転し、ロータ 17d に直結したロータ軸 17c を回転させ

る。該ロータ軸 17 c の後端に形成されたピニオンギヤ 17 f と噛合い係合した平歯車 23 g に回転力が伝達されこの平歯車 23 g の回転により略軸中央部にクランク部分を有するクランク軸 23 f はシャフト 23 に配置された一対の軸受に支持されつつ回転する。

#### 【0031】

このクランク軸 23 f の回転力が隣接した 2 列で構成された外歯歯車 24 c、24 c に伝達され、この外歯歯車 24 c、24 c の回転動作により回転出力部としてのシャフト 23 の第 1 端板 23 a 及び柱部 23 b を有した第 2 端板 23 c を減速回転させる。そして、該第 2 端板 23 c はボルト 25 により後段減速機 26 にその回転力を伝達する。このように上記前段減速機 20 は遊星歯車式減速機 24 によりモータ 17 の回転速度を例えば、約 1/60 に減速する。

#### 【0032】

次に、上述から第 1 段に減速されたシャフト 23 の回転力が回転入力部としてのロータ軸 26 a に伝達され、該ロータ軸 26 a は前段減速機 20 により減速された速度で回転する。ロータ軸 26 a の後端に形成されたピニオンギヤ 26 b と噛合い係合した平歯車 29 g に回転力が伝達され、この平歯車 29 g の回転により略中央にクランク部分 29 h を有するクランク軸 29 f は平歯車 29 g の前面に隣接配置されたメイン軸受 30 e に支持されつつ回転する。このクランク軸 29 f の回転力が隣接した 2 列で構成された外歯歯車 30 c、30 c に伝達され、この外歯歯車 30 c、30 c の回転動作により回転出力部としてのシャフト 29 の第 1 端板 29 a 及び柱部 29 b を有した第 2 端板 29 c を更に減速回転させる。そして、該第 2 端板 29 c は、ボルト 11 e、11 e … により旋回アーム 11 の第 1 平面 11 a に隣接結合されており、該旋回アーム 11 を減速駆動する。

#### 【0033】

而して、テストヘッド 5 等の重量物は、上記エンコーダ 19 でモータ 17 の回転位置や速度を検出しながら調整し、図 1 に仮想線で示す位置から実線で示す位置まで約 180° 旋回駆動する。そして、テストヘッド 5 が隣接リングを介してプローブカード 8 上面の接触子と電氣的に接続し、プローブ装置 1 はテストからのテスト信号をテストヘッド 5、プローブカード 8 のプローブ針を介して載置台上の半導体ウエハの電極で受信し、半導体ウエハの各 IC チップの電氣的検査を行う。

かくして上記後段減速機 26 は、前段減速機 20 の回転速度を例えば、約 1/100 に減速し、モータ 17 の回転速度を例えば、約 1/6000 に減速する。そして、二段減速機構で高減速比を得ているので、前・後段減速機 20、26 及びモータ 17 の外径を小さくできる。従って、テストヘッド 5 等の重量物の旋回半径をさらに小さくできる。この減速比の値は上記遊星歯車式減速機 31 の内部構成要素又は部材の設計寸法や形状等を適宜設定することにより選定できる。

本発明としては、上述した第 2 端板 29 c を有するシャフト 23 を上述した旋回アーム 11 に固定することにより前段のみの単一の減速機で重量物の旋回装置を構成することもできる。

#### 【図面の簡単な説明】

#### 【0034】

【図 1】 本発明に係る重量物の旋回装置の一例を示す正面図である。

【図 2】 本発明に係る重量物の旋回装置の一例を示すものであって、前記図 1 の平面図である。

【図 3】 本発明に係る重量物の旋回装置に於ける架台及び駆動装置を示すものであって、前記図 2 の矢視 E 方向から見た側面図である。

【図 4】 本発明に係る重量物の旋回装置の一例を示すものであって、前記図 1 の矢視 F 方向から見た側面図である。

【図 5】 本発明に係る重量物の旋回装置に於ける架台及び駆動装置を示すものであって、前記図 3 の矢視 G 方向から見た側面図である。

【図 6】 本発明に係る重量物の旋回装置に於ける駆動装置の一例を示すものであって、その垂直断面図である。

【符号の説明】

【 0 0 3 5 】

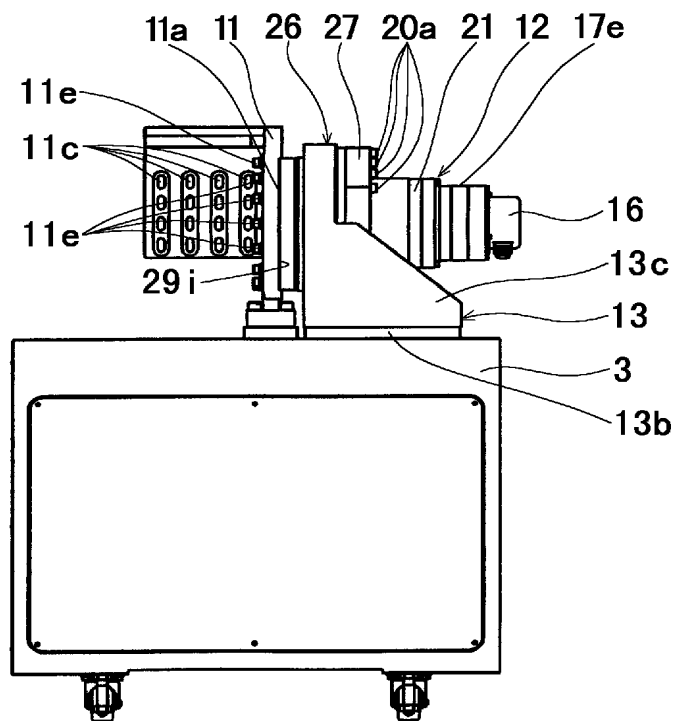
1	プローブ装置
2	プローブ装置本体
3	架台
4	メンテナンスエリア
5	テストヘッド
7	接続リング
8	プローブカード
9	半導体ウエハ搬送装置
1 0	ヘッドプレート
1 1	旋回アーム
1 1 a	旋回アームの第 1 平面
1 1 b	旋回アームの第 2 平面
1 1 c	旋回アームの長孔
1 1 d	旋回アームのボルト挿入孔
1 1 e	旋回アームのボルト
1 2	駆動装置
1 3	支持台
1 3 a	支持台の第 1 取付面
1 3 b	支持台の第 2 取付面
1 3 c、1 3 c	支持台の一对のリブ部
1 4	設置台
1 5、1 5	ボルト
1 5 a、1 5 a	バカ穴
1 6	カバー
1 7	モータ
1 7 a	モータのコイル部
1 7 b	モータの固定子
1 7 c	モータのロータ軸
1 7 d	モータのロータ
1 7 e	モータケース
1 7 e 1	モータケースの第 1 ケース
1 7 e 2	モータケースの第 2 ケース
1 7 e 3	モータケースの第 3 ケース
1 7 f	ロータ軸のピニオンギヤ
1 8、1 8	ボルト
1 9	エンコーダ
2 0	前段減速機
2 0 a	前段減速機のボルト
2 1	内歯歯車体
2 2	モータケースの前面壁
2 3	シャフト
2 3 a	シャフトの第 1 端板
2 3 b	シャフトの柱部
2 3 c	シャフトの第 2 端板
2 3 d	シャフトの軸穴
2 3 e	シャフトのテーパーピン
2 3 f	シャフトのクランク軸
2 3 g	平歯車

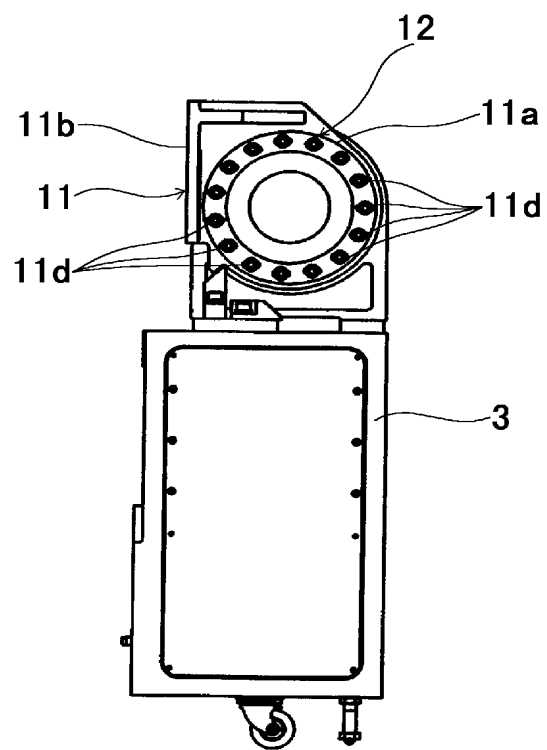
2 4	遊星歯車式減速機
2 4 a、2 4 a	前段の一对のメイン軸受
2 4 b、2 4 b	後段の一对のメイン軸受
2 4 c	外歯歯車
2 4 c 1	外歯歯車のニードル軸受
2 4 c 2	外歯歯車の内歯ピン
2 5	ボルト
2 6	後段減速機
2 6 a	後段減速機のロータ軸
2 6 b	ロータ軸のピニオンギヤ
2 6 c	ロータ軸の軸受
2 7	連結部材
2 8	後段減速機の固定ケース（内歯歯車体）
2 9	後段減速機のシャフト
2 9 a	シャフトの第1端板
2 9 b	シャフトの柱部
2 9 c	シャフトの第2端板
2 9 d	シャフトの第1ねじ孔
2 9 e	シャフトの第2ねじ孔
2 9 f	シャフトのクランク軸
2 9 g	平歯車
2 9 h	クランク軸のクランク部
2 9 i	シャフトの直交平面
3 0 a	一对のメイン軸受
3 0 b	一对のメイン軸受
3 0 c	外歯歯車
3 0 c 1	外歯歯車のニードル軸受
3 0 c 2	外歯歯車の内歯ピン
3 0 d	一对のメイン軸受
3 0 e	一对のメイン軸受
3 1	遊星歯車式減速機
3 2	シャフトのボルト
A	駆動装置の回転軸の軸線
B	メイン軸受の軸接触角（ $\alpha^\circ$ ）ライン
C	重量物の軸A線方向中心位置
D	重量物の幅



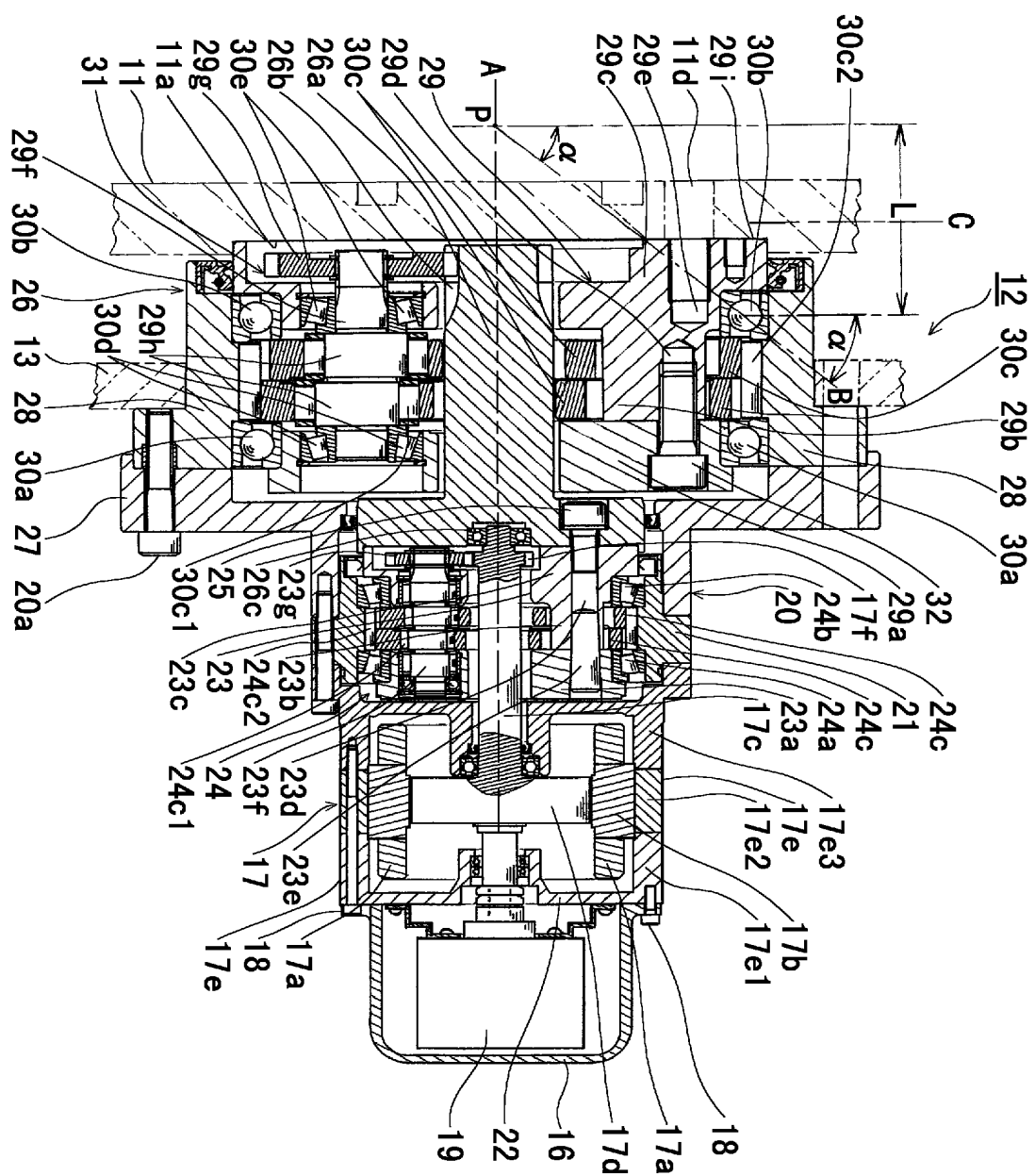


【 図 4 】









【書類名】 要約書

【要約】

【課題】

テストヘッド等の重量物の重心及び旋回支点の軸線上間が短縮され、かつ旋回アーム及び駆動装置が重量物の旋回支点の軸線方向幅内に位置するコンパクトな重量物の旋回装置の技術を提供する。

【解決手段】

駆動装置 1 2 は固定部としての円筒状の内歯歯車体 2 1、回転入力部としてのロータ軸 1 7 c、上記旋回アーム 1 1 の旋回支点の軸線 A 上に対して直交する直交平面を有する回転出力部としての第 2 端板 2 3 c を構成したシャフト 2 3、上記内歯歯車体 2 1 と上記シャフト 2 3 との間に配設した一対の前段、後段のころがり軸受としてのメイン軸受 2 4 a、2 4 b を有する遊星歯車式減速機 2 4 を構成する。そして、コイル部 1 7 a を有する固定子 1 7 b、上記遊星歯車式減速機 2 4 の回転入力部としてのロータ軸 1 7 c の軸線 A と同軸線上で連結するロータ軸 1 7 c を内蔵したモータ 1 7 を構成する。また、旋回アーム 1 1 は回転出力部としてのシャフト 2 3、すなわち第 2 端板 2 3 c の平面に結合される第 1 平面 1 1 a と上記テストヘッド 5 等で構成される重量物に結合され旋回支点の前記軸線 A 上より重量物側に位置する上記第 1 平面 1 1 a と直交する第 2 平面 1 1 b を備えてなる。そして、上記旋回アーム 1 1 及び上記駆動装置 1 2 は、旋回アーム 1 1 の旋回支点の軸線 A 方向に於ける重量物 5 の幅 D 内に配設している。

【選択図】

図 1

【書類名】	出願人名義変更届（一般承継）
【整理番号】	J7888P
【あて先】	特許庁長官殿
【事件の表示】	
【出願番号】	特願2004- 88594
【承継人】	
【識別番号】	503405689
【氏名又は名称】	ナブテスコ株式会社
【代表者】	興津 誠
【提出物件の目録】	
【物件名】	承継人であることを証する書面 1
【援用の表示】	平成10年特許願第136609号の出願人名義変更届に添付した登記簿謄本を援用する

【書類名】 出願人名義変更届  
【整理番号】 TE130014  
【提出日】 平成17年 3月 23日  
【あて先】 特許庁長官 小川 洋 殿  
【事件の表示】  
    【出願番号】 特願2004- 88594  
【承継人】  
    【識別番号】 000219967  
    【氏名又は名称】 東京エレクトロン株式会社  
【承継人代理人】  
    【識別番号】 100080207  
    【弁理士】  
    【氏名又は名称】 松田 克治  
【手数料の表示】  
    【予納台帳番号】 065928  
    【納付金額】 4,200円  
【提出物件の目録】  
    【物件名】 権利の承継を証明する書面 1  
    【提出物件の特記事項】 手続補足書で補足する。

## 出願人履歴

0 0 0 2 1 5 9 0 3

20031001

名称変更

東京都港区海岸一丁目9番18号

ティーエスコレーション株式会社

5 0 3 4 0 5 6 8 9

20030930

新規登録

東京都港区海岸一丁目9番18号

ナブテスコ株式会社